四公開特許公報(A)

昭61-131626

@Int Cl.4

識別記号

庁内整理番号

43公開 昭和61年(1986)6月19日

H 04 B 7/155 H 03 7/06

7251-5K 7117-5K

7/005 H 04 B

審査請求 未請求 発明の数 1 (全7頁) 8529-5K

劉発明の名称

自動周波数利得制御回路

②特 願 昭59-253796

22出 願 昭59(1984)11月29日

@発 眀 明 79発

原

志

東京都港区芝5丁目33番1号 日本電気株式会社内 東京都港区芝5丁目33番1号

日本電気株式会社内

包出

矢 野

日本電気株式会社

東京都港区芝5丁目33番1号

倒代 理 弁理士 井出 直孝

1. 発明の名称 自動周波数利得制御回路

2. 特許請求の範囲

(1) 入力する基準波の周波数偏差を取除く自動周 波数制御混合器と、

この自動周波数制御混合器の出力信号のレベル 変動を補償する可変利得増幅器と、

上記自動周波数制御混合器に局部周波数を与え る世圧制御発提器と、

上記可変利得増幅器の出力信号より基準波を検 出する基準波検出器と、

この基準波検出器の検出出力がないときに上記 電圧制御発振器に掃引電圧を与える掃引器と

を備えた衛星通信用地球局受信装置の自動周波 数利得制御回路において、

初期設定時に上記電圧制御発振器に掃引電圧を 与える初期掃引手段と、

初期設定時に上記可変利得増幅器に所定のレベ ル設定を行う初期レベル設定手段と、

上記基準波検出器の検出出力を入力とし、上記 初期提引手段および上記初期レベル設定手段をプ ログラム制御するディジタル制御手段と

を備えたことを特徴とする自動周波数利得制御 回路.

3. 発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本発明は、衛星通信地球局受信装置の自動周波 数利得制御方式の改良に関する。

〔従来の技術〕

衛星通信地球局の受信装置には、一つの回路で 自動利得制御および自動周波数制御を行う自動利 得周波数制御(automatic frequency control · automatic gain control, 以下、AFC・AGC という。) 回路が設けられており、送られてくる 基準波(パイロット信号等)にAFCおよびAG Cを行って復調部へ周波数偏差およびレベル変動 の補償された信号を供給する方式がとられている。 従来は、このAFC AGC回路内の基準波検出 回路が基準波の有無の検出で誤動作をすることを 防止するために、帯域通過滤波器 (bandpass filter, BPP) が1個必要であった。

第3図は従来例のAFC・AGC回路のプロック構成図である。第3図において、周波数偏差およびレベル変動を受けた受信信号はAFC用ミキサ1により周波数偏差が取除かれ、不要波除去用帯域通過滤波器2を経由した後に、次の電圧制御可変利得増幅器3によりレベル変動が補償され分配器4を経て図外の復調部へ送られる。

一方、分配器 4 の他方の出力信号は帯域通過減波器 5 に入力し、ここで基準波だけが取出され分配器 6 により A G C 用検波器 7 と A F C 用帯域通過滤波器 101 へ送られる。 A F C 用帯域通過滤波器 101 の出力信号は分配器 9 により位相比較器 10 なよび基準波検出器 12 へ分配される。 位相比較 器 10 では局部基準発振器 11 の出力信号と位相比較が行われ、その出力信号は A F C 用制御器 102 に送

られる。一方、AFC用切換器103 は、AFC用 帯域通過滤波器101 の帯域内に基準波が現れたと きに、基準波検出器12の出力信号によりAFC用 掃引器104 からの掃引信号をAFC用制御器102 の出力信号側へ切換える。AFC用切換器103 の 出力信号は電圧制御発振器18に供給され、AFC 用局部周波数を決定する。

しかし従来例の回路では、AFC用の基準波検出器12が誤動作しないように、AFC用帯域通過減波器101 が必要であった。下記にAFC用帯域通過減波器101 が必要であることを説明する。いま、受信信号対雑音電力密度をC/ N。、帯域通過減波器5の帯域をB. またAFC用帯域通過減波器101 の帯域をB. とし、帯域通過減波器5 およびAFC用帯域通過減波器101 の出力信号における受信信号対雑音電力をそれぞれC/ N. およびC/N. とすると、

 $\frac{C}{N_z} = \frac{C}{N_0 B_z} \qquad (2)$

となる。

一方、電圧制御可変利得増幅器3は帯域通過滤波器5の出力の全電力で動作するために、電圧制御可変利得増幅器3の出力をP, とすると

P, = C + N。(3) となる。また、受信基準信号がないときは、電圧 制御可変利得増幅器 3 の制御範囲が十分大きければ

となる。一方、AFC用帯域通過濾波器101 の出 力の全電力をP。とすると

 $P_{z} = C + N_{z}$ (5)

となり、受信基準信号がないときは

P₂ ' = N₂

となる。もしAFC用帯域通過滤波器10i がなければ、基準波検出器12へ入力する電力は式(3)、(4)より基準波の有無にかかわらずP」となり、基準波の有無を検出することができない。AFC用帯

域通過滤波器101 を用いると、AFC帯域通過滤波器101 の出力では基準波がないときは、式(6)より出力Pェ′(=Nェ)となるが、これは下記の式に示すように帯域通過滤波器 5 とAFC用帯域通過滤波器101 との帯域比分々だけ出力P。(=Nェ)から減少している。

$$\alpha = \frac{P_z}{P_i} = \frac{N_z}{N_i} = \frac{N_o B_z}{N_o B_i} = \frac{B_z}{B_i}$$

一方、基準波が存在しているときは、帯域通過 滤波器 5 と A F C 用帯域通過滤波器 101 との出力 比 B は式(3)、(5)より下記の式に示すようになる。

$$\beta = \frac{P_z}{P_1} = \frac{C + N_z}{C + N_1}$$

$$= \frac{C + N_0 B_z}{C + N_0 B_1} = \frac{1 + N_0 B_z / C}{1 + N_0 B_1 / C}$$

よって、

$$P_z' = \alpha P_i = \left(\frac{B_z}{B_i}\right) P_i \dots (g)$$

$$P_z = \beta P_1 = (\frac{1 + N \cdot B_z / C}{1 + N \cdot B_1 / C}) P_1$$

ここで、

$$P_{*} > P_{*}'$$

であれば、基準波検出器12で基準波の有無が検出 できる。下記に

$$B_{i} > B_{z}$$

であれば必ず

となることを説明する。

$$P_z - P_z' = (\beta - \alpha) P_1$$

= $(\frac{1 + N_0 B_z / C}{1 + N_0 B_1 / C} - \frac{B_z}{B_1}) P_1$
= $(\frac{B_1 - B_z}{B_1(1 + N_0 B_1 / C)}) P_1$

ここで、帯域 B_1 、 B_2 、 受信信号電力 C 、雑音電力密度 N 。 および出力 P_1 は全て正であるから、

(作用)

本発明は、初期設定時に基準波検出器の検出出力がある期間に、ディジタル制御手段で初期揚引手段に初期ディジタル撮引信号を与え、初期レベル設定手段に初期レベル設定信号を与えて基準波検出器が誤動作なく正常に基準波を検出できるように初期撮引手段と初期レベル設定手段とを、プログラム制御されたディジタル制御手段により制

B . > B :

ならば

$$P_{z} > P_{z}$$

となる.

(発明が解決しようとする問題点)

以上のように、従来例のアナログ型AFC・AGC回路では、基準波検出器12が摂動作しないようにAFC用帯域通過減波器101が必要であった。したがって、回路規模が大きくなり、信頼性も高くない問題点があった。

本発明は上記の問題点を解決するもので、AFC用帯域通過減波器を使用しないで基準波検出器を正常に動作させることができ、かつ回路規模が小さく信頼性の高い自動周波数利得制御回路を提供することを目的とする。

(問題点を解決するための手段)

本発明は、入力する基準波の周波数偏差を取除 く自動周波数制御混合器と、この自動周波数制御 混合器の出力信号のレベル変動を補償する可変利 得増幅器と、上記自動周波数制御混合器に局部周

御して、可変利得増幅回路の制御電圧を設定することにより、AFC帯域通過濾波器を使用しなくとも、基準波検出器を正常に動作させることができる。

(実施例)

本発明の実施例について図面を参照して説明する。

器 6 により A F C 用検波器 7 および分配器 9 に接続される。 A G C 用検波器 7 の出力信号が第 2 図に示すディジタル A G C 回路 8 の入力に接続される。

ここで本発明の特徴とするところは、一点鎖線 で囲むディジタル回路部分である。すなわち、A GC用検波器7の出力信号が第2図に示すディジ タルAGC回路 8 内のアナログディジタル変換器 201 の入力に接続され、アナログ信号がディジタ ル信号に変換される。アナログディジタル変換器 201 からディジタル出力信号がAGC用ディジタ ル低域滤波器202 を経てAGC用切換器203 の一 方の入力に接続される。また、初期レベル設定器 203 の出力信号がAGC用切換器203 の他の入力 に接続される。AGC用切換器203 ではAGC用 ディジタル低域濾波器202 と初期レベル設定器205 とからの出力信号の選択が行われ、AGC用切換 器203 の出力信号はディジタルアナログ変換器204 の入力に接続される。ディジタルアナログ変換器 204 の出力信号は第1図に示す電圧制御可変利得

均幅器3の制御入力に接続され、利得制御が行わ れる。また、分配器9からの基準波と局部基準発 援器11との出力信号が位相比較器10のそれぞれの 入力に接続される。また、分配器9から基準波が 基準波検波器12の入力に接続される。位相比較器 10の出力信号はアナログディジタル変換器13の入 力に接続され、アナログ信号からディジタル信号 に変換される。アナログディジタル変換器13から ディジタル出力信号がAFCディジタル低域濾波 器14を経由してAFC用切換器15の一方の入力に 接続される。AFC用切換器15の他の入力にはA FC用ディジタル提引器16の出力信号が接続され る。AFC用切換器15ではAFC用ディジタル低 域滤波器14とAFC用ディジタル掃引器16との出 力信号の選択が行われ、AFC用切換器15の出力 信号はディジタルアナログ変換器17に接続され、 ディジタル信号がアナログ電圧に変換される。デ ィジタルアナログ変換器17からアナログ出力電圧 が電圧制御発振器18に接続され、電圧制御発振器 18からAFC用局部周波数がAFCミキサ1に接

統され、受信信号の周波数偏差が取除かれる。

初期状態ではディジタル制御器19からAFC用切換器信号20がAFC切換器15に接続され、AFC用切換器15ではAFC用ディジタル掃引器16の出力信号が選択されて出力される。またディジタル制御器19からAGC用切換信号22が第2図に示すAGC用切換器203 に接続され、初期レベル設定器205 の出力信号が選択される。またディジタル制御器19からAGC用初期レベル設定信号23が初期レベル設定器205 に接続され、電圧選択可変利得増幅器3が最大利得となるようにプログラム制御により設定される。

ここで、ディジタル制御器19に基準被検出器12から基準被有りの出力信号が接続されると、ディジタル制御器19からAFC用ディジタル掃引制御信号21がAFC用ディジタル掃引器16に接続され、所定の周波数間隔で設定回数掃引が行われる。掃引する毎に基準被有無を基準波検出器12の出力信号により調べ掃引終了後、基準波の有無を多数決で判断する。その結果基準波有りと判断された場

合には、ディジタル制御器19からAGC用初期レベル設定信号23が第2図に示す初期レベル設定器205に接続され、そのデータ値が再設定される。その後、再び基準波検出器12の出力信号により基準波有りと判断されたときには、また初期レベル設定器205のデータ値の再設定が行われる。上述の動作が基準波無しと判断されるまで繰り返される

れる。

このような構成の自動周波数利得制御回路の動作を説明する。第1図において、位相比較器10の出力信号はアナログディジタル変換器13に入力し、ディジタル信号に変換された後に、AFC用ディジタル低域波波器14を経てAFC用切換器15ではAFC用ディジタル将引器16の出力信号とAFC用ディジタル低域波器14の出力信号はディジタルアナログ変換器17によりアナログ電圧に変換され電圧制御発振器18に入力される。

一方、AGC用検波器7の出力信号はディジタルAGC回路8に入力される。第2図において、AGC用検波器7の出力信号がアナログディジタル変換器201 に入力されて、ディジタル信号に変換された後に、AGC用ディジタル低域減波器202を経てAGC用切換器203 に入力される。AGC用切換器203 では初期レベル設定器205 の出力信号とAGC用ディジタル低域減波器202 との出力

ていないにもかかわらず雑音により基準波検出器 12が誤動作していると判断し、ディジタル制御器 19は A C C 用初期レベル設定信号23を用いてディ ジタルAGC回路8内の初期レベル設定器205 の データ値を設定しなおす。その後、再び基準波検 出器12の出力信号により、まだ基準波有りと判断 した場合はまた初期レベル設定器205 のデータ値 の再設定が行われる。この動作は、基準波検出器 12の出力信号により基準波無しと判断するまで級 り返えされる。一般に、基準波検出器12にはヒス テリシス特性が用いられているため、一度基準波 として判断するまで電圧制御可変利得増幅器3の レベルを下げた場合には、雑音だけによって基準 波検出器12が誤動作を起こすことはなくなる。こ の状態で、AFC用ディジタル掃引器16により掃 引をすれば帯域通過濾波器5の帯域内に基準波が 入ってきた場合に正確に基準波検出器12が動作す ることができるようになる。

一方、多数決により基準波無しと判断された場合には、初期の基準波有りと判断したときに、偶

信号の選択が行われる。また、AGC用切換器203の出力信号はディジタルアナログ変換器204により、アナログ電圧に変換され電圧制御可変利得増幅器3に入力される。

このディジタルAGC回路8では、まずAGC用切換器信号22によりAGC用切換器203 の出力信号を初期レベル設定器205 例にされ、また初期レベル設定器205 のデータを初期レベル設定器用信号23により電圧制御可変利得増幅器3が最大利得になるように設定される。

一方、第1図において、AFC用切換器信号20によりAFC用切換器15はAFC用切換器16側を選び、ディジタル制御器19は、基準波検出器12の出力信号により基準波有りと判断で設定回数掃引する。その結果を12の出力信号を調べ、掃引終了後に基準波の有別で設定判断する。その結果基準波有りと判断された場合は基準波が帯域通過滤波器5に入ってき

(発明の効果)

以上説明したように、本発明は、初期設定時にディジタル制御器でAFC用ディジタル掃引器およびディジタルAGC回路をプログラム制御して可変利得増幅器の利得を適切に設定することにより、AFC用帯域通過滤波器を用いなくても基準

特開昭61-131626 (6)

波検出器を正常に動作させることができる優れた 効果がある。したがって、回路規模を小さくし信 頼性を高くする利点がある。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明一実施例自動周波数利得制御回路のプロック構成図。

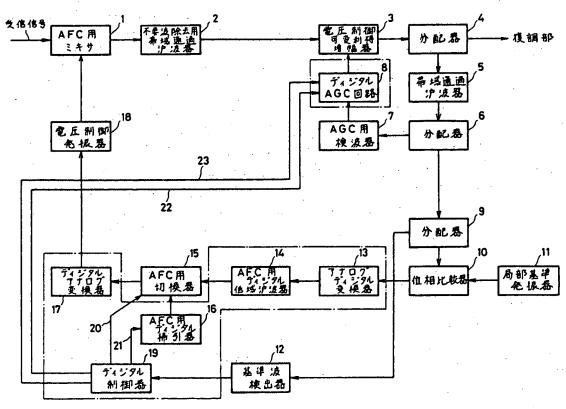
第2図はそのディジタル自動利得制御回路のブロック構成図。

第3図は従来例の自動周波数利得制御回路のプロック構成図。

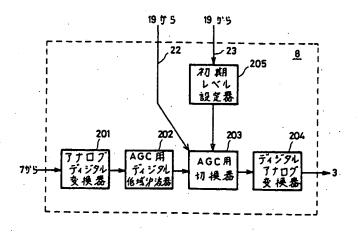
1 … A F C 用ミキサ、2 … 不要波除去用帯域通過滤波器、3 … 電圧制御可変利得増幅器、4 … 分配器、5 … 帯域通過滤波器、6 … 分配器、7 … A G C 用検波器、8 … ディジタルA G C 回路、9 … 分配器、10 … 位相比較器、11 … 局部基準発振器、12 … 基準波検出器、13 … アナログディジタル変換器、14 … A F C 用ディジタル低域滤波器、15 … A F C 用 切換器、16 … A F C 用 ディジタル掲引器、17 … ディジタルアナログ変換器、18 … 電圧制御発

援器、19…ディジタル制御器、20…AFC用切換器信号、21…AFC用ディジタル帰引制御信号、22…AGC用切換器信号、23…AGC用初期レベル設定信号、101 …AFC用帯域通過滤波器、102 …AFC用制御器、103 …AFC用切換器、104 …AFC用掃引器、201 …アナログディジタル変換器、202 …AGC用ディジタル低域波器、203 …AGC用切換器、204 …ディジタルアナログ変換器、205 …初期レベル設定器。

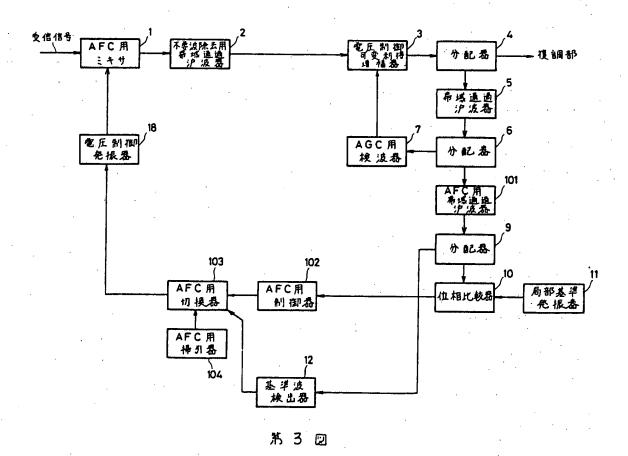
特許出顧人 日本電気株式会社 代理人 弁理士 井 出 直 孝



第1回



第 2 図



-143-